i9 日本国特許庁 (JP)

①特許出願公開

並公開特許公報(A)

昭60—16195

5) Int. Cl. 1 H 02 P 9/00

7/14

H 02 J

識別記号

庁内整理番号 7239-5H 8123-5G 彩公開 昭和60年(1985)1月26日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 6 頁)

砂車載発電機の制御装置

2045

願 昭58--123841

20出

願 昭58(1983)7月7日

饱発 明 者 森一正

刈谷市昭和町1丁目1番地日本 電装株式会社内 炒発 明 者 丸山敏典

刈谷市昭和町1丁目1番地日本

電装株式会社内

印出 願 人 日本電装株式会社

刈谷市昭和町1丁目1番地

砂代 理 人 弁理士 岡部隆

1. 発別の名称

車戦発電機の制御装置

2. 特許請求の範囲

(I)車載発電機本体に取り付けられ発電状態を制御するレギュレータと、車機エンジンの運転状態を放出するレギュレータと、車機エンジンの運転状態を放出する検出手段と、この検出手段が関係を入力とした目標興整電圧値が決定し、制御信号を発生する制御装置とを存たで、制御信号を発生する制御装置とを存在し、関に分離して配置され、所定の信号線を介して前記レギュレータの作動を制御するように構成された車載発電機の制御装置。

(2) 約記別御装置は、エンジンのアイドル運転中 に所定の電気負荷が投入されたとき、その直後の 所定期間は発電動作を軽減または停止させる制御 信号を約記レギュレータに与えるように構成され ている特許請求の範囲第1項記載の車級発電機の 制御装置。

3. 発明の詳細な説明

この発明は、エンジン状態や電気負荷の状態に応じて発電動作を良好に制御できる単載発電機の制御監督に関する。

今日、エンジン状態に応じて発電動作を制御する装置が権々提案されており、例えば実開昭 5 8 で 6 4 3 号公報や実開昭 5 8 で 2 2 4 3 4 号公報等がある。これらのものはこのような発電制御のために特別にセンサ及び制御回路を設け、従来よりあるレギュレータと一体化するものであり、構成が複雑化し、多種類の発電機に対応させるには仕様が多数必要となり、針しくなかった。

本発明は上記点を考慮し、多種類の発電機に対して、レギュレータ部分を汎用化でき、各種制御 仕様に対して対応を取りやすくでき、また発電制 御のための車関配線を簡素化できる車載用発電機 の制御装置を提供することを目的とする。

また、本発明の実施競機においては、エンジン のアイドル選転中に所定の近気負荷が投入された とき、その直接の所定期間は発電動作を軽減また

(2)

は停止するようにして、この充電機がエンジンに とって過程荷とならないようにしている。

以下、水で明を図に示す実施例により意明する。 第1図は水免明の全体構成を示す図である。 1 は 通常の内処型エンジンで、複数個の点火ブラグ1 A及び燃料吸射用の電磁弁1Bを有している。 2 はエンジン1によって駆動される三相交流式の免 電機で、レギュレータ2人がその本体に一体的に 内臓されている。 3 は単雄のバッテリ、4 はキー スイッチ、5 は制御装置で、エンジン1 の点火時 期、燃料吸射量、吸入空気量、及び免電量などを 制御するものであり、共通のコンピュータを使用 している。

この制御装置 5 は免電機 2 とは分離して配置され、別えば東京内、ダッシュボードの下部、空気 波路近傍などに配置される。この装置 5 において、 6 は公知のマイクロコンピュータ、7。 9 は出力 回路で、コンピュータ 6 で求めたディジタル値又 はアナログ値を所定の形体の信号に変換、又は増 幅して出力するものである。 9 はエンジンや発電

(3)

カデータのCPUによる説出しが可能なメモリ (RAM)からなる。

次に、男2図には第1図中の発電制御を行なう プロック部分の詳報閲覧を示す。出力閲覧8中の 8 A は増幅回路、 8 B は出力トランジスタであり、 このトランジスタ8Bをオンオフさせることによ りレギュレータ2Aの動作を制御する。値方、兌 電機側において、2日は助磁コイルで、電機子コ イル及び全波整波用ダイオードは図面より省略し てあり、発電機2より発生する出力電流をライン 1」を介してパッテリ3に与えてパッテリ充電、 及び図示してない電気負荷への電流供給を行なう。 また、レギュレータ2Aにおいて、100は出力 トランジスタ、101はフライホイールダイオー ド、102は一端がキースイッチ4に投続された 低抗、103は制御トランジスタ、104及び1 05、106、107は発電電圧検出用のツェナ ーダィオード、及び抵抗である。! 08及び10 9, 110, 111, 112は目標とする興整電 圧を変更するための変更問點をなすトランジスタ

限の異常動作を表示、智報する智報器、10日本 どり変換器である。11日はエンジンの吸気質的の 圧力Pを検出する正力センサ、12日エンジンの 冷却水温や吸気温下を検出する温度センサ、13 はエンジンのスロットル弁の関度のを検出する関 度センサ、14にパッテリの購予電圧Vnを検出 するセンサ、15はパッテリ電解液の比較を 出する比重センサ、16はエンジン回転速度 検出する比重センサ、17はヘッドランプスイッチの関閉を検出するセンサ、19はその他の比較的歯い電 気負債を検出するセンサである。

マイクロコンピュータイは、エンジン制御及び 免電制御等を、エンジン状態や電気負荷状態に応 じた最適な状態に制御するために、各種演算処理 手順を定めた制御プログラムを記憶した続出専用 メモリ(ROM)、このROMの制御プログラム を順次統出してそれに対応した演算処理を実行す る中央処理部(CPU)、及びこのCPUの演算 処理に用いる各種データを一時記憶すると共にそ

(4)

及び抵抗である。

そこで、出力トランジスタ 8 B がオンのときは、トランジスタ 1 0 8 がオンして充電電圧が所定の値となるように、適常の発電制御をレギュレータ 2 A に行なわせるようにし、他方、出力トランジスタ 8 B がオンのときは、トランジスタ 1 0 8 がオフして上記より低目の発電電圧で制御トランジスタ 1 0 3 をオンさせるようにし、結局、目標とする調整電圧を低くするか、場合によっては特殊的に発電を停止させることになる。

次に、第1、2関に示す装置の作動を説明する。 第3関は本装置の全体作動の概略を示すプローチャートであり、まず1100は上記した各種センサからの信号を入力し、必要に応じてそれをA/D変換する処理ステップであり、1200は各種パラメータ、例えばエンジン回転速度N、吸気管圧力P、冷却水温Twなどから点火時期を計算する処理ステップ、1400はアイドル運転時にエンシンへの補助空気度を

(6)

調制してエンジン制転達権を希却水温や権気負荷の状態を考慮して所定の値に制御するための処理ステップ、1500は免権機の免権権任をエンジン状態を負荷状態に応じた値に制御するための処理ステップであり、これらのステップが所定のタイミングで順次実行される。

次に、本発明の牧部である発電電圧制御の動作を第4四を用いて説明する。本例の場合、処理はタイマー処理により所定時間毎に実行される。まずステップ1501では各権パラメータに入力はある。例えばエンジンの加速状態を判別するためにから、負担にはりN、負債スイッチSW1~SW3の投入信号などを入力する。ステップ1502で圧力信号Pや間度信号の変化度合より加速状態を利定し、加速状態にあるとさはステップ1503に進み、レギュレータ2人の目標とする調整電圧を低下(例えば12~13V)させるように指示する。つまり、第2四中間力制路8の出力トラジスタ88をマンしてレギュレータ2人内のトラ

(7)

第2 図中出力回路 8 の出力トランジスタ 8 B をオフしてレギュレータ 2 A 内のトランジスタ 1 0 8 をオンさせるようにしている。従って、前記の場合より発電電圧が高日の電圧にならないと制御トランジスタ 1 0 3 がオンせず、そのため出力トランジスタ 1 0 0 が一層長い間オンすることになって発電電圧を再目の値に関係できる。

次に、本発明の他の実施例を朝5例に示す。この実施例では倉電機の発電制御を全て制御装置5のマイクロコンピュータ6で行なわせるようにし、 倉電機本体に取り付けられたレギュレータ2Aでは、制御装置5からの信号に応じて助催コイルを 駆動するものである。

そのためレギュレータ2人は出力トランジスタ 100と制御トランジスタ103、及びトランジスタ8日のオンオフ動作に応じて制御トランジスタを確実に動作させることができるようにするための抵抗113、114、115及びレベルシフト用ダイオード116から構成されている。

次に、その作動を第6間に示すフローチャート

ンジスタ 1 0 8 を 1 2 3 せるようにしている。 そのため、 免租地比が通常より低けの地圧でも糾弾 トランジスタがオンして出力トランジスタ 1 0 0 がオフすることになり、その結果発地動作が低下 または実質的に停止することになる。

他方、アイドル運転状態にないとき、またはアイドル運転状態であっても所定の負荷スイッチがオンしてないとき、または、負荷スイッチ投入より所定時間 Δ ι だけ経過した後は、ステップ 1 5 0 7 に進み、目標とする関整電圧を通常の値、例えば 1 4 ~ 1 5 V とするように指示する。つまり

(8)

を用いて説明する。本実施例の場合もクイマー処理により所定時間(発電制部できる程度の十分短かい時間)毎に実行される。

まずステップ1511で各種パラメータを入力 する。次にステップ1512にてエンジンが加速 状態にあることを判定するとステップ1517に 進み、バッテリ電圧Vaに対する目標調整値をメ モリ(ROM)より読出す。この値は通常動作時 の値より低目の値とし、例えば12~13Vであ り、これは充電動作を弱めてエンジン負荷を軽減 するためである。すこでステップ1520では校 出された現在のバッテリ電圧Vaとこの目標興整 傾∨しとも大小比較して、VB≦VLのときは励 雄(ステップ1523)、Va>VLのときは非 助磁(ステップ1524)を決定し、所定の制御 信号を出力回路 8 に出力する。つまり、助催した いときは出力回路8中の出力トランジスタ8Bを オンしてレギュレータ2A内のトランジスタ10 3をオフし、111カトランジスタ100をオンさせ る。他方、非助磁としたいときは出力トランジス

(1)

(10)

特開昭60-16195(4)

タ 8 B をオフして、レギュレータ 2 人内の出力トランジスタ 1 0 0 をオフさせるようにしている。 このような動作を所定周期がに実行されているため、その周期の間はそのオンまたはオフ状態が保持される。

また、ステップ1513でエンジンが減速状態にあると判定したときはステップ1519に進み、日間関数値として通常動作時より高日の値VHS がれえば15V程度を使出し、バッテリ電圧VBかこの値VHに一致するように発電制御する(ステップ1522,1523,1524)。 これは減速時は余制動力を回収し、またエンジンプレーキが果を高めるために発電動作を強めるものである。

また、ステップ 1 5 1 4 ~ 1 5 1 6 にて、エンジンがアイドル運転状態にあり、かつヘッドランプスイッチやエアコンスイッチが投入され、しかもこれらスイッチが投入された時点より所足時間 4 t 内にあると判定したときはステップ 1 5 1 7 に進み、目標開発値を V L に低下させる。これは、アイドル運転中に発電機負荷の増大によるエンジ

(11)

以上述べた如く本発明によれば、発電機本体にレギュレータを取り付け、またエンジンの運転状態や電気負荷状態に応じた目標制整理圧値を決定してレギュレータを制御する制御装置とを分離して配置しているから、レギュレータ部分の汎用化が可能となって多種観制部のための収別配線を簡素化できるという便れた効果を訓得できる。

4. 図面の簡単な説明

第1 図は本発明の全体構成を示す構成図、第2 図は本発明の一実施例となる発電制御部分を示す 図路図、第3 図及び第4 図は本発明の作動説明に 用いるフローチャート、第5 図は本発明の他の実 施例となる発電制御部分を示す試路図、第6 図は 本発明の作動説明に用いるフローチャートである。

1 …エンジン、2 …発電機、2 A …レギュレータ、3 …パッテリ、4 …キースイッチ、5 …制御装置、6 …マイクロコンピュータ、7, 8 …出力団路。

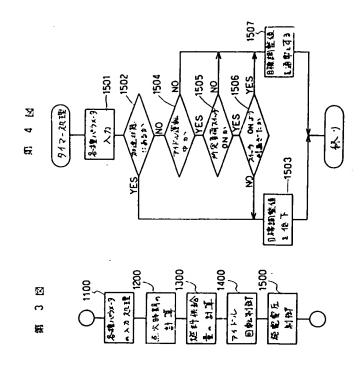
代理人弁理士 岡 郎 🔒

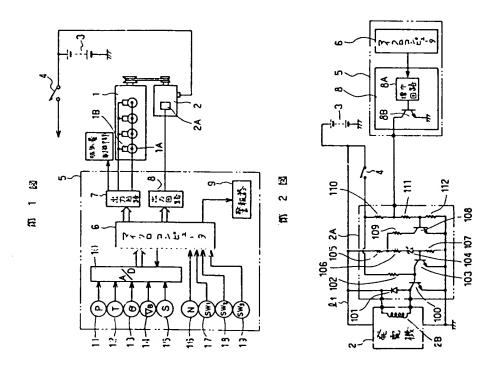
(13)

ン質何の順人により、エンジン間を速度が色 放に 取下し、場合によってはエンジンストールを引き おこす恐れがあり、これを防止するためである。 そのため、このような人になってはためである。 に発し、場合によってはないできる。 ののなり、これを防止になって、 に発し、このないである。 で発し、 は存在させ、その後、既存のアイドルアップ機構等に関するのである。 に通常の発電動作に関するのである。はないでは で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 で発電動作に関すました。 の発電動作に関すました。 の発電動作に関すました。 の発電動作に関すました。 の発電動作に関すました。 の発電動作に関すました。 の発電動作に関すました。 の発電動作に関する。

次に、ステップ1514~1516にて、エンジンがアイドル運転状態にないとき、またアイドル運転状態にないとき、またアイドル運転状態にあるが負荷スイッチがオンしてないとき、またそのスイッチがオンしてから所定時間 Διの経過後について判定したときには、ステップ1518に進み、目標関整値として通常の値 V H. 脱えば14~15 V を続出し、バッテリ電圧 V B をこの値 V H に一致するように発電制御する(ステップ1521、1523、1524)。

(12)





AT 5 M

